

パワエレ  
舟木 担当分

第2回 平成20年6月23日3限目  
パワーエレクトロニクス・応用編  
「整流回路の入出力」

# 変換器入出力波形の評価

- 基本量
  - 電圧
  - 電流
  - 電力
    - 瞬時電力
    - 平均電力
    - 有効電力
    - 無効電力
    - 皮相電力
- 出力波形の評価
  - 周波数分解
  - 実効値
  - 電力
    - 異なる周波数の電圧・電流による電力は0
    - 力率
  - ひずみ率
    - 力率との関係
    - 総合ひずみ率

# 電圧・電流諸量の表し方

- 測定値

- 瞬時値 → そのまま

- 平均値

- 瞬時値の半周期平均値 (周期波形)

$$I_m = \frac{2}{T} \int_0^{T/2} I \sin \omega t dt = \frac{2I}{T} \left[ -\frac{1}{\omega} \cos \omega t \right]_0^{T/2} = \frac{2I}{\pi}$$

- 二乗平均値

- 瞬時値の二乗の一周期平均値 (周期波形)

$$I_{ms} = \frac{1}{T} \int_0^T (I \sin \omega t)^2 dt = \int_0^T \frac{I^2}{2} (1 - \cos 2\omega t) dt$$

$$= \frac{I^2}{2T} \left[ t + \frac{1}{2\omega} \sin \omega t \right]_0^T = \frac{I^2}{2}$$

# 電圧・電流諸量の表し方

- 測定値
  - 実効値 (周期波形)
    - 瞬時値の二乗の一周期分平均(2乗平均値)の平方根

$$I_{rms} = \sqrt{I_{rms}} = \sqrt{\frac{I^2}{2}} = \frac{I}{\sqrt{2}}$$

- 波高値
  - 瞬時値の最大値ー最小値(の絶対値)  
(peak to peak)

$$I_{pp} = I_{\max} - I_{\min} = I - (-I) = 2I$$

# 交流波形(1周波数成分)

- 正弦波交流

- 交流電圧

- 瞬時値:  $e(t)$

$$e(t) = E_m \sin(\omega t + \theta)$$

- $E_m$ : 振幅

- $\omega$ : 角周波数

- $t$ : 時間

- $\theta$ : 位相(遅れ負, 進み正)

- $f$ : 周波数

$$\omega = 2\pi f$$

- $T$ : 周期

$$f = \frac{1}{T}$$

# 交流波形(1周波数成分)

- 交流電圧

- 平均値

$$E_{ave} = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} E_m \sin \varphi d\varphi = 0$$

- 絶対値の平均

$$E_{absave} = \frac{1}{\pi} \int_0^{\pi} E_m \sin \varphi d\varphi = \frac{2}{\pi} E_m \approx 0.636 E_m$$

- 二乗平均(実効値)

$$E_{rms} = \sqrt{\frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} E_m^2 \sin^2 \varphi d\varphi} = \frac{E_m}{\sqrt{2}} \approx 0.707 E_m$$

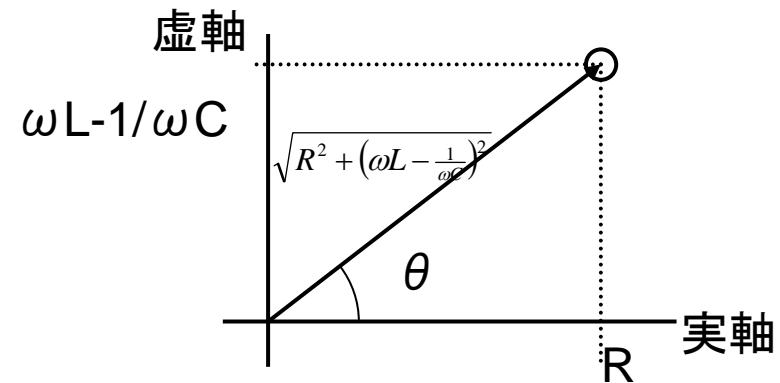
# 交流量(1周波数成分)

- インピーダンス

- 極座標表示  $\dot{Z} = \sqrt{R^2 + (\omega L - \frac{1}{\omega C})^2} e^{j\theta}$

- 大きさ  $\sqrt{R^2 + (\omega L - \frac{1}{\omega C})^2}$
- 角度

$$\tan \theta = \frac{\omega L - \frac{1}{\omega C}}{R}$$



# 交流波形(1周波数成分)

- 記号法
  - 電圧・電流の複素表示を用いる
  - 電圧・電流の関係を複素インピーダンスで表す
    - 单一周波数・定常状態の表現法
    - フェーザー図で表現可能

$$e(t) = E_m \sin(\omega t + \theta_e) \Rightarrow \frac{E_m}{\sqrt{2}} e^{j\theta_e} = E e^{j\theta_e} = \dot{E}$$

$$i(t) = I_m \sin(\omega t + \theta_i) \Rightarrow \frac{I_m}{\sqrt{2}} e^{j\theta_i} = I e^{j\theta_i} = \dot{I}$$

$$\dot{I} = \frac{\dot{E}}{R + jX}$$

# 変換器入出力波形の評価

- 正弦波周期波形  
(交流回路)
  - エネルギー
    - 瞬時電力の時間積分
  - 平均電力
    - 周期Tで変化する電圧・電流に対する瞬時電力の平均値
      - 有効電力
      - 変化する成分が無効電力
  - 皮相電力
    - 電圧・電流の実効値積
  - 力率
    - 皮相電力に対する平均電力の比
- 非正弦波周期波形  
(歪波)
  - 周波数分解  
(フーリエ級数展開)
    - 実効値
    - 平均電力
      - 周波数の異なる電圧・電流の平均電力は0
    - 力率
      - 全成分に対する基本波
  - ひずみ率
    - 力率との関係
    - 総合ひずみ率
      - 各次数の含有率の二乗和の根

# 交流波形(歪波)

- 歪波形(交流・定常解)
  - フーリエ級数展開
    - 複数の周波数成分に分解

$$f(t) = \frac{a_0}{2} + \sum_{n=1}^{\infty} [a_n \cos n\omega t + b_n \sin n\omega t]$$

$$\begin{cases} a_n = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(\omega\tau) \cos n\omega\tau d\omega\tau & n = 0, 1, 2, \dots \\ b_n = \frac{1}{\pi} \int_{-\pi}^{\pi} f(\omega\tau) \sin n\omega\tau d\omega\tau & n = 1, 2, \dots \end{cases}$$

# 交流波形(歪波)

- 歪波形(交流・定常解)
  - 歪波交流実効値
    - 周波数成分の二乗和平方根

$$E = \sqrt{\sum_{n=0}^{\infty} E_n^2}, I = \sqrt{\sum_{n=0}^{\infty} I_n^2}$$

- 力率

$$\text{力率} = \frac{\text{有効電力}}{\text{皮相電力}} = \frac{E_0 I_0 + \sum_{n=1}^{\infty} E_n I_n \cos(\theta_{In} - \theta_{En})}{\sqrt{\sum_{n=0}^{\infty} E_n^2} \sqrt{\sum_{n=0}^{\infty} I_n^2}}$$

# 单相全波整流回路

- 抵抗負荷時
  - 直流出力電圧
    - 平均値
- 容量負荷時
  - 導通角
- 誘導負荷時
  - 導通角
    - 大きくなる
  - 力率改善
- 力率の高い機器
  - 白熱電球
  - モータ
    - 進相コンデンサで対策
- 力率改善
  - 力率が高い方が望ましい理由
    - 電流が小さくなる
    - インバータで機器の動作効率を高めても、電源損失が増大する